

SXYxC 3轴/ZSC

● 洁净型 ● 电缆管路 ● Z轴上下型

订购型号

SXYxC - D [] [] [] [] **15** []

机器人主机 电缆 组合 X轴 Y轴 ZR轴 Z轴 电缆长度

D: 电缆管路 T1 T3 15~105cm 15~65cm ZSC12 ZSC6 3L:3.5m 5L:5m 10L:10m

RCX340-3 [] [] [] [] [] [] []

适用控制器 / 控制轴数 安全规格 选配件A (OP.A) 选配件B (OP.B) 选配件C (OP.C) 选配件D (OP.D) 选配件E (OP.E) 绝对数据备份电池

请指定控制器的各种设定项目。RCX340 ▶ **P.544**

RCX240S [] [] [] [] [] [] []

适用控制器 支持CE标准 扩展I/O 网络选项 iVY系统 夹持器 电池

请指定控制器的各种设定项目。RCX240/RCX240S ▶ **P.534**

基本规格

	X轴	Y轴	Z轴:ZSC12	Z轴:ZSC6
轴组成*1	C14H	C14	—	—
马达输出 AC	200 W	100 W	60 W	—
重复定位精度*2	±0.01 mm	±0.01 mm	±0.02 mm	—
驱动方式	滚珠丝杆(C7级)	滚珠丝杆(C7级)	滚珠丝杆(C10级)	—
滚珠丝杆导程*3(减速比)	20 mm	20 mm	12 mm	6 mm
最高速度*4	1000 mm/sec	1000 mm/sec	1000 mm/sec	500 mm/sec
动作范围	150~1050 mm	150~650 mm	—	150 mm
机器人电缆长度	标准:3.5 m 选配:5 m, 10 m			
洁净度	CLASS 10 *5			
抽吸量空气	90 Nℓ/min *6			

- *1. 框架加工(安装孔、攻丝孔)与单轴机器人不同,请务必加以注意。
- *2. 单方向的重复定位精度。
- *3. 也可提供产品手册未刊载的导程。详情请咨询本公司。
- *4. X轴行程超过850 mm时,根据动作区域不同,可能会出现滚珠丝杆共振的情况(危险速度)。此时,应参考图纸下方的表中所示的最高速度,通过参数或程序下调速度。
- *5. 1cf单位(0.1μm基准)、使用抽吸风机时。
- *6. 必要抽吸量因使用状态、使用环境而异。

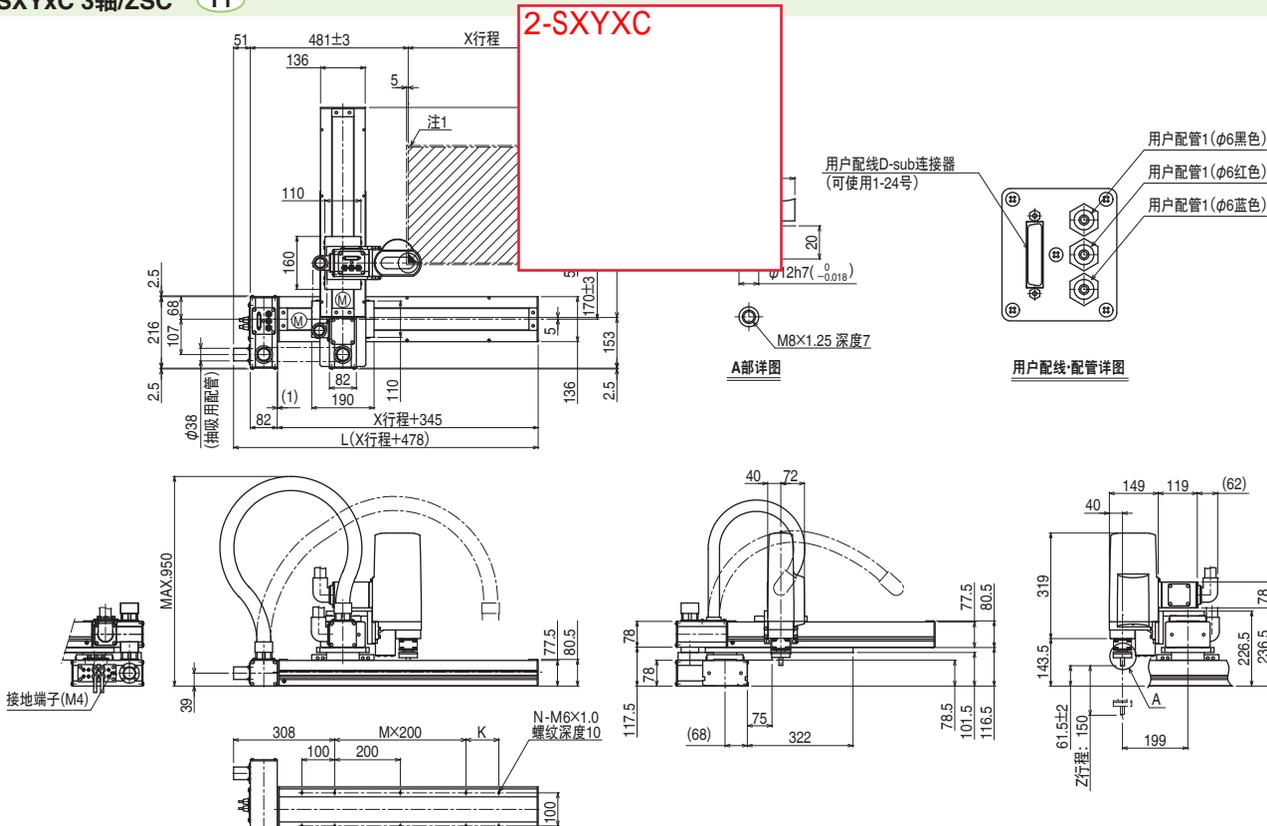
最大可搬运重量 (kg)

Y行程(mm)	ZSC12	ZSC6
150~650	3	5

适用控制器

控制器	运行方法
RCX340	程序/点位跟踪/
RCX240S	远程命令/联机指令

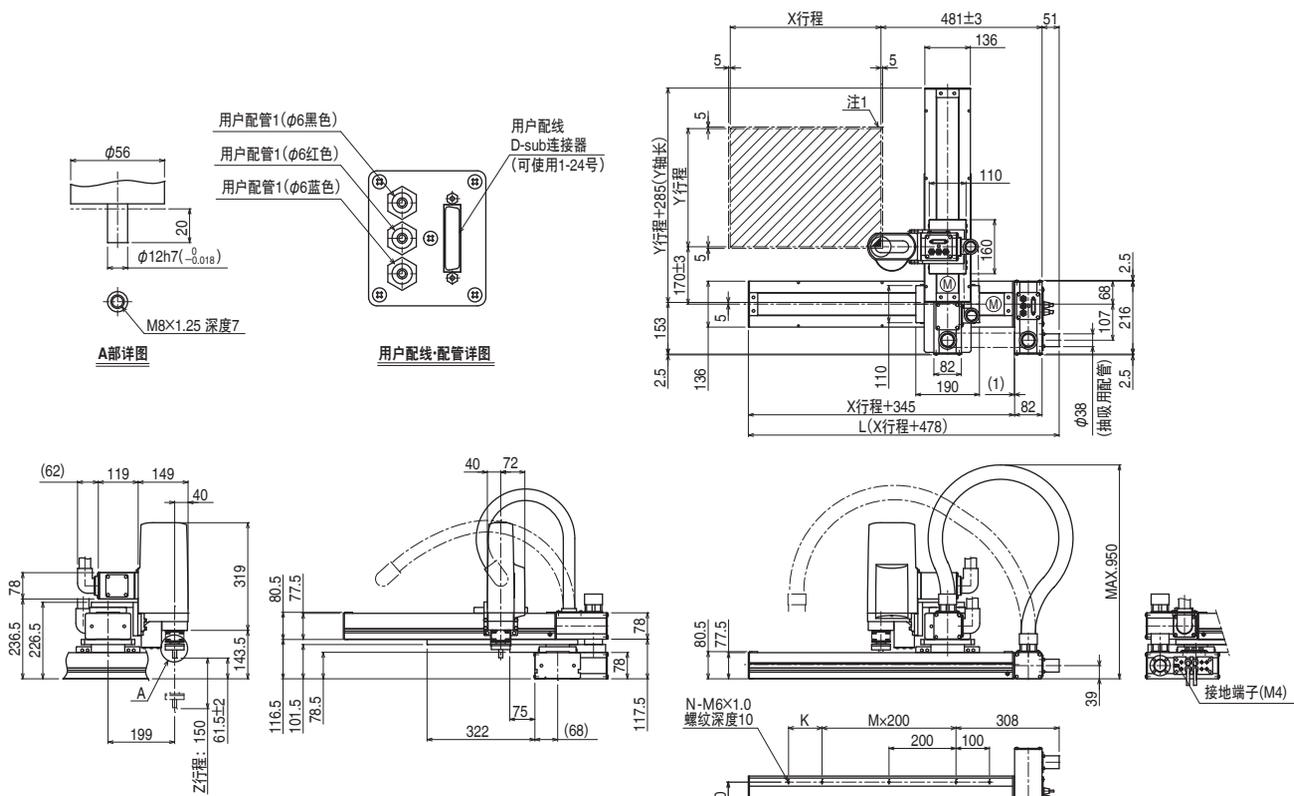
SXYxC 3轴/ZSC (T1)



X行程	150	250	350	450	550	650	750	850	950	1050	
L	628	728	828	928	1028	1128	1228	1328	1428	1528	
K	200	100	200	100	200	100	200	100	200	100	
M	0	1	1	2	2	3	3	4	4	5	
N	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	
Y行程	150	250	350	450	550	650					
Z行程	150										
各行程最高速度*2 (mm/sec)	X轴	1000					800	650	550		
	速度设定	—					80%	65%	55%		

注2. X轴行程超过850mm时,根据动作区域不同,可能会出现滚珠丝杆共振的情况(危险速度)。此时,应参考上表中所示的最高速度,通过参数或程序下调速度。

SXYxC 3轴/ZSC T3



X行程	150	250	350	450	550	650	750	850	950	1050
L	628	728	828	928	1028	1128	1228	1328	1428	1528
K	200	100	200	100	200	100	200	100	200	100
M	0	1	1	2	2	3	3	4	4	5
N	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16

Y行程	150	250	350	450	550	650
Z行程	150					

各行程最高速度 ^{注2} (mm/sec)	X轴	1000	800	650	550
	速度设定	—	80%	65%	55%

注2. X轴行程超过850mm时,根据动作区域不同,可能会出现滚珠丝杆共振的情况(危险速度)。此时,应参考上表中所示的最高速度,通过参数或程序下调速度。